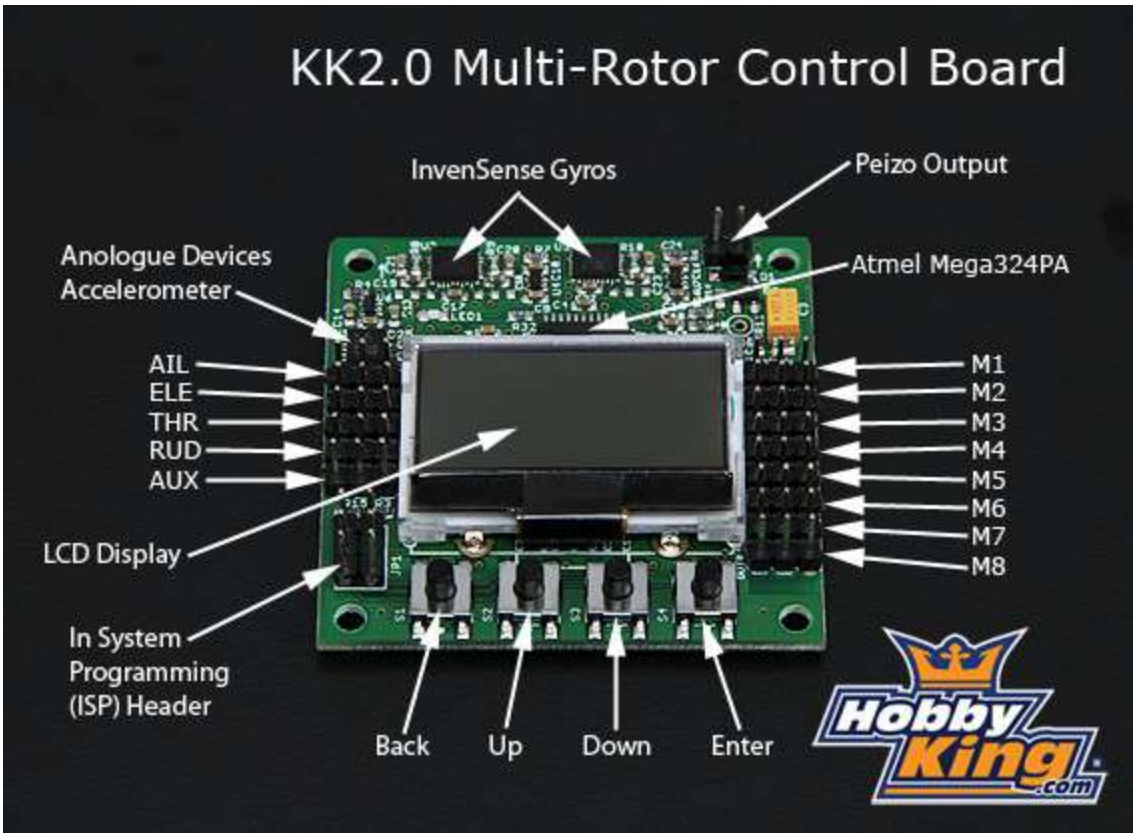

HobbyKing KK2.0 multi-rotor Junta de Control de
Diseño:
Manual del usuario:
Configuración Inicial:
-Montar la FC en el marco de la LCD hacia delante y los botones hacia atrás.
-Conecte el receptor a los pines en el lado izquierdo. El negativo (negro o marrón) conducen hacia el borde
de la FC. El orden es, de adelante hacia atrás: alerón, elevador, acelerador, timón y AUX.
Conecte AUX a un canal de encendido de su transmisor.
-Conectar los motores y servos a los pines en el lado derecho. M1 es el delantero y M8 es la parte de atrás
una. El negativo (negro o marrón) se extienden hasta el borde de la FC.
Vea a continuación la manera de averiguar la cual el motor va a donde.
NO SE DEBE FIJAR LAS HELICES TODAVÍA!
El conector M1 siempre debe tener un CES conectado, ya que este CES será el único que
suministra el FC con alimentación de 5V. Esto asegura energía estable a la FC.
El M2 a 5V M8 de pasador de alimentación está conectado juntos, y cualquier servos aquí será suministrado por cualquier de CES conectarse aquí. No es necesario cortar el 5V (rojo) de plomo en cualquier CES a menos que tenga una conmutación
BEC.
Con muchos servos, para la estabilización ejemplo avión, puede ser necesario con un BEC adicional. Hacer
No utilice múltiples de conmutación de la BEC
-Establecer un nuevo modelo de su transmisor, utilizar un perfil de avión normal.

-Encienda la alimentación y pulse el botón de menú y entrar en el "Test Receptor" sub-menú.
Mueva cada canal en el transmisor y verificar que los que se muestran corespondents de dirección con
los movimientos del stick. Si no están de acuerdo, invierta el canal en el transmisor.
Compruebe que el canal AUX espectáculo "ON" cuando el interruptor en el transmisor se encuentra en el preferido de
posición. Si no es así, invertir el canal AUX en su transmisor.
-Utilice los adornos o guarniciones sub-y ajustar los valores de los canales que aparecen en la pantalla a cero.
-Entre el "motor de carga de diseño" sub-menú y elegir la configuración que desee. Si la configuración
que desea no está en la lista, use el Editor de "Mixer" sub-menú para hacer uno. Más sobre esto más adelante.
-Entre el "Salón del Automóvil de Diseño" sub-menú y confirmar lo siguiente. Es la configuración correcta? Es
los motores y servos conectado la salida de la correcta? Sentido de rotación correcto? ¿Tiene el motor
acelerar cuando dejar caer el brazo está montado en?
-Entre el "Editor de PI" sub-menú y comprobar correctos valores de PI de ganancia. Utilizar buenos valores conocidos o los
que vienen por defecto.
-Ahora usted puede montar las hélices y probarlo. Armar le dará derecho del timón y el acelerador a cero para unos pocos
segundos. Se emitirá un pitido y el LED se enciende. No se armará hasta que se han puesto a la multicopter en el
suelo y se alejó de 5 metros.
Seguro que después de aterrizar manteniendo el timón a la izquierda con el acelerador a cero. Se emitirá un pitido y el LED a su vez,
apagado. Hágalo antes de acercarse a la multicopter.
Si quiere volcarse de inmediato, compruebe sus conexiones y su costumbre de mesa hecha de sonido si
tienen una
Si se sacude y tal vez se sube después de su suspensión en el aire, ajustar el rodillo y Pgain de tono hacia abajo.
si se vuelca con facilidad después de su suspensión en el aire, ajustar hacia arriba.
Si se aleja, utilice los ajustes para mantener la tendencia hacia abajo. Normalmente se alejan con el viento. Si
necesita ajuste excesivo, revise si los brazos y los motores tienen los ángulos correctos y que los motores son
buena.
Aumentar el balanceo y cabeceo gano (nótese la diferencia con respecto a la ganancia P) hasta que vuele en línea recta hacia adelante sin
cabecea hacia arriba o hacia abajo.
Encienda el auto-nivelación mediante la celebración de alerón derecho, mientras que el armado o desarmado. Apágalo mediante la celebración de alerón izquierdo. Alternativamente, usted puede asignar este al canal AUX. Véase más adelante.
El menú secundario descripciones.
"Editor de PI":
Ajuste los valores de ganancia de IP aquí. Utilice los botones PREV y NEXT para resaltar el parámetro que desea
para cambiar, a continuación, presione el botón CAMBIAR. Para ajustar tanto balanceo y cabeceo al mismo tiempo, ver el
"Opciones de modo de" sub-menú.
"Receptor de prueba":

Para comprobar la salida del receptor.
"Opciones de modo":
- "Nivel de Ser" tema: ¿Cómo la función de auto-nivelación será controlada:
- "Palo": Encienda el auto-nivelación mediante la celebración de los alerones a la derecha cuando armar o desarmar. Gire a la de él con el alerón izquierdo.
- "AUX": auxiliar de cambio de canal controla la función de auto-nivelación.
- "Yo parte del PI" tema: ¿Cómo la función de título de retención será controlada:
- "On": Siempre.
- "AUX": auxiliar de cambio de canal controla la función de la partida de retención.
- "Armado", tema: ¿Cómo la función de título de retención será controlada:
- "Memory Stick": Brazo con timón a la derecha y el acelerador a cero. Desarmado con timón hacia la izquierda y el acelerador a cero.
- "On": Siempre. Cuidado con esto. Se usa sólo cuando el FC no controla los motores, por ejemplo,
cuando se utiliza para la estabilización de avión.
- "Hacer un enlace de tono" del artículo:
- "On": Editar la Lista de tono y los parámetros de ganancia juntos.
- "Off": Editar la Lista de tono y los parámetros de ganancia por separado. Se usa cuando el multicopter tiene diferentes
masa inercial en el eje diferente.
"Memory Escala":
Aquí puede ajustar la respuesta de la barra a su gusto. Un número más alto significa una mayor respuesta.
Al igual que en el ajuste de punto final o el volumen de su transmisor. También puede ajustar el
transmisor para ajustar la respuesta palo y utilizar el escalado palo si desea respuesta aún más.
Otra configuración ".":
- "Acelerador mínimo" artículo: Ajustar lo bastante alto como para mantener todos los motores en marcha cuando el acelerador está por encima de cero.
- "Contraste LCD" artículo: Ajuste el contraste de la pantalla.
"Auto-Configuración de nivel":
- "Auto-nivel de ganancia", tema: El poder de la auto-nivelación. Un número más alto es más fuerte.
- "Auto de nivel límite" artículo: Limita la potencia máxima de autonivelación. Un número más alto es más alto límite.
"El sensor de prueba":
Muestra la salida de los sensores. A ver si todo esto muestra "OK". Mueva el FC alrededor y ver que el
cambian los números.
"Calibración del sensor":
Siga las instrucciones en la pantalla LCD. La calibración sólo es necesario hacer una vez por la configuración inicial.
"Esc calibración":
Instrucciones:
1: Importante: Quite las hélices o un cable de DESCONECTE EL MOTOR!
2: Apague la FC.
3: Encienda el transmisor y coloque el acelerador al máximo.
4: Presione el botón 1 y 4, seguir presionando hasta el último paso. Soltando los botones se anula la
calibración.

5: Encienda el FC
6: Espere a que el CES para que suene la señal de aceleración máxima calibrada. Toma unos segundos, depende de la ESC.
7: Baje el acelerador a ralentí.
8: Espere a que el ralentí calibrada de la señal.
9: Suelte los botones.
"Mezclador de Canales":
Este menú le permite ajustar el lugar y la cantidad de señal de los motores obtiene de los palos y los sensores.
Esto le hace capaz de hacer cualquier configuración posible, con un máximo de 8 motores o servos.
Para cambiar entre los canales de salida 1-8, pulse CAMBIAR cuando el número es superior derecha
destacó.
- "Acelerador" del artículo: Cantidad de mando del acelerador. Por lo general, 100% si el canal de salida está conectado a un
ESC.
- "Alerones" elemento: la cantidad de alerones / comando de balance. Utilizar valor positivo para motores en el lado derecho de
el eje del rodillo, y negativo para el lado izquierdo del eje del rodillo. El valor viene dado por la distancia del motor
desde el eje del rodillo. Más es más lejos
- "Elevator" artículo: Cantidad de mando del elevador / terreno de juego. Utilizar valor positivo para motores en el lado frontal
del eje de cabeceo, y negativo para el lado posterior del eje de cabeceo. El valor está dado por el motor del
distancia desde el eje de cabeceo. Más es más lejos.
- "Timón" del artículo: Cantidad de mando del timón / orientación. Por lo general, 100%. Utilice un valor positivo para un CW
girar la hélice, y negativo para una hélice girando hacia la izquierda.
- "Offset" del artículo: Se aplica un desplazamiento constante al canal. Mantenga este cero cuando se trata de un canal de ESC, y
alrededor del 50% cuando se conecta a un servo. Ajuste fino de la posición del servo mediante el ajuste de este valor.
- "Tipo:" Artículo: Establecer que el tipo (servo o ESC) conectado al canal.
- Para la CES: La salida PWM tasa es siempre alto. Salidas de cero cuando se desarma o el acelerador está en reposo. Aplica
el "acelerador mínima" tema de los "Misc. Configuración" del menú secundario cuando está armado y el acelerador está por encima de
cero.
- Para el servo: salida PWM tasa puede ser alta o baja. Emite el valor de desplazamiento cuando desarmado o el acelerador
está al ralentí.
- "Rate": tasa alta (400 Hz) para el ESC o servos digitales, o la tasa baja (80 Hz) para los servos analógicos.
"Show de diseño del motor":
Muestra la configuración gráfica. Se utiliza para comprobar su construcción y / o su mesa de sonido personalizado.
"Diseño de carga del motor":
Carga una de las muchas configuraciones fijas. La configuración de carga se puede modificar después.
Guía de afinación:
1: Asegúrese de que el KK2 lee los neutrales palanca de mando. Ir a la "prueba del receptor" del menú y utilizar la
ajustes para obtener los valores a cero.
2: Ir a la "Editor de PI" del menú y configurar P 150 y yo a cero tanto para el balanceo y cabeceo. Es sólo

necesaria para modificar el eje de balanceo, eje de cabeceo se cambia automáticamente a los mismos valores que el rollo
eje.
Salga de la P-límite y yo-limitan solo, rara vez es necesario cambiarlos.
3: Coloca el avión y comparar la respuesta a la multicopter en este video:
http://www.youtube.com/watch?v=YNzqTGEl2xQ (cuidado con el pollo!)
4: los ajustes correspondientes a la respuesta.
Si usted es novato y no volar alrededor, sin embargo, acaba de salir de la I-ganancia a cero o el valor por defecto.
También el desvío PI-ganancias se pueden dejar en el defecto, pero recuerde que debe ponerlos a cero si se utiliza el ajuste de cadena método.
Por defecto la configuración de editor de PI
Roll / Pitch Axis:
Pgain = 150
Plimit = 100
Igain = 50
Ilimit = 20
Eje de guiñada:
Pgain = 150
Plimit = 20
Igain = 50
Ilimit = 10